

## **ABSTRAK**

# **KLASIFIKASI LOKASI BERBASIS *VISION* MENGGUNAKAN *INCEPTION V4***

Oleh

Rahmad Genaldo

17316049

*Robot Sepak Bola Humanoid menggunakan sensor berupa kamera sebagai pengenalan atau pendeteksi lingkungan sekitar untuk memberikan informasi yang ada pada lingkungan lapangan Sepak Bola, saat ini Robot Sepak Bola Humanoid Krakatau FC masih terbatas pada deteksi objek, untuk itu Robot Sepak Bola Humanoid Krakatau FC butuh pembaharuan pada bagian penglihatannya.*

Deteksi merupakan penentuan ada atau tidaknya suatu objek pada citra, dan tahap awal dalam interpretasi citra. Keterangan yang diperoleh pada tahap deteksi bersifat global. Keterangan yang diperoleh pada tahap interpretasi selanjutnya, yaitu pada tahap identifikasi, bersifat setengah rinci. Keterangan rinci diperoleh dari tahap akhir interpretasi, yaitu tahap analisis (PUTRA, 2017).

Pada penelitian ini penulis menggunakan arsitektur CNN inception v4 yang digunakan untuk membuat model klasifikasi lokasi dan menggunakan tensorflow lite. Model yang dihasilkan dari pelatihan sebanyak 100.000 epoch

*Tahapan penelitian yang akan dilakukan yaitu menguji dataset yang telah melalui serangkaian proses dan telah melalui pengujian klasifikasi yang disebut Models, yang selanjutnya akan dilakukan pengujian menggunakan EdgeTPU dan CPU, pengujian ini dilakukan menggunakan Coral USB Accelerator secara realtime.*

***Kata kunci:*** Deep Learning, Detection, Inception V4